

SASO IEC 60034-12:2007
IEC 60034-12:2002

: (- . .)
IEC 60034-12:2002

: -

Rotating electrical machines - Part 12: Starting performance of single-speed three-phase cage induction motors

:
: - " IEC 60034-12:2002
"

NATIONAL FOREWORD

The Saudi Arabian Standards Organization (SASO) has adopted without any technical changes the International Standard:

IEC 60034-12:2002 "Rotating electrical machines - Part 12: Starting performance of single-speed three-phase cage induction motors "

**NORME
INTERNATIONALE
INTERNATIONAL
STANDARD**

**CEI
IEC**

60034-12

Deuxième édition
Second edition
2002-04

Machines électriques tournantes –

**Partie 12:
Caractéristiques de démarrage des moteurs
triphasés à induction à cage à une seule vitesse**

Rotating electrical machines –

**Part 12:
Starting performance of single-speed
three-phase cage induction motors**



Numéro de référence
Reference number
CEI/IEC 60034-12:2002

Numérotation des publications

Depuis le 1er janvier 1997, les publications de la CEI sont numérotées à partir de 60000. Ainsi, la CEI 34-1 devient la CEI 60034-1.

Editions consolidées

Les versions consolidées de certaines publications de la CEI incorporant les amendements sont disponibles. Par exemple, les numéros d'édition 1.0, 1.1 et 1.2 indiquent respectivement la publication de base, la publication de base incorporant l'amendement 1, et la publication de base incorporant les amendements 1 et 2.

Informations supplémentaires sur les publications de la CEI

Le contenu technique des publications de la CEI est constamment revu par la CEI afin qu'il reflète l'état actuel de la technique. Des renseignements relatifs à cette publication, y compris sa validité, sont disponibles dans le Catalogue des publications de la CEI (voir ci-dessous) en plus des nouvelles éditions, amendements et corrigenda. Des informations sur les sujets à l'étude et l'avancement des travaux entrepris par le comité d'études qui a élaboré cette publication, ainsi que la liste des publications parues, sont également disponibles par l'intermédiaire de:

- **Site web de la CEI** (www.iec.ch)
- **Catalogue des publications de la CEI**

Le catalogue en ligne sur le site web de la CEI (www.iec.ch/catlg-f.htm) vous permet de faire des recherches en utilisant de nombreux critères, comprenant des recherches textuelles, par comité d'études ou date de publication. Des informations en ligne sont également disponibles sur les nouvelles publications, les publications remplacées ou retirées, ainsi que sur les corrigenda.

- **IEC Just Published**

Ce résumé des dernières publications parues (www.iec.ch/JP.htm) est aussi disponible par courrier électronique. Veuillez prendre contact avec le Service client (voir ci-dessous) pour plus d'informations.

- **Service clients**

Si vous avez des questions au sujet de cette publication ou avez besoin de renseignements supplémentaires, prenez contact avec le Service clients:

Email: custserv@iec.ch
Tél: +41 22 919 02 11
Fax: +41 22 919 03 00

Publication numbering

As from 1 January 1997 all IEC publications are issued with a designation in the 60000 series. For example, IEC 34-1 is now referred to as IEC 60034-1.

Consolidated editions

The IEC is now publishing consolidated versions of its publications. For example, edition numbers 1.0, 1.1 and 1.2 refer, respectively, to the base publication, the base publication incorporating amendment 1 and the base publication incorporating amendments 1 and 2.

Further information on IEC publications

The technical content of IEC publications is kept under constant review by the IEC, thus ensuring that the content reflects current technology. Information relating to this publication, including its validity, is available in the IEC Catalogue of publications (see below) in addition to new editions, amendments and corrigenda. Information on the subjects under consideration and work in progress undertaken by the technical committee which has prepared this publication, as well as the list of publications issued, is also available from the following:

- **IEC Web Site** (www.iec.ch)
- **Catalogue of IEC publications**

The on-line catalogue on the IEC web site (www.iec.ch/catlg-e.htm) enables you to search by a variety of criteria including text searches, technical committees and date of publication. On-line information is also available on recently issued publications, withdrawn and replaced publications, as well as corrigenda.

- **IEC Just Published**

This summary of recently issued publications (www.iec.ch/JP.htm) is also available by email. Please contact the Customer Service Centre (see below) for further information.

- **Customer Service Centre**

If you have any questions regarding this publication or need further assistance, please contact the Customer Service Centre:

Email: custserv@iec.ch
Tel: +41 22 919 02 11
Fax: +41 22 919 03 00

**NORME
INTERNATIONALE
INTERNATIONAL
STANDARD**

**CEI
IEC**

60034-12

Deuxième édition
Second edition
2002-04

Machines électriques tournantes –

**Partie 12:
Caractéristiques de démarrage des moteurs
triphases à induction à cage à une seule vitesse**

Rotating electrical machines –

**Part 12:
Starting performance of single-speed
three-phase cage induction motors**

© IEC 2002 Droits de reproduction réservés — Copyright - all rights reserved

Aucune partie de cette publication ne peut être reproduite ni utilisée sous quelque forme que ce soit et par aucun procédé, électronique ou mécanique, y compris la photocopie et les microfilms, sans l'accord écrit de l'éditeur.

No part of this publication may be reproduced or utilized in any form or by any means, electronic or mechanical, including photocopying and microfilm, without permission in writing from the publisher.

International Electrotechnical Commission, 3, rue de Varembé, PO Box 131, CH-1211 Geneva 20, Switzerland
Telephone: +41 22 919 02 11 Telefax: +41 22 919 03 00 E-mail: inmail@iec.ch Web: www.iec.ch



Commission Electrotechnique Internationale
International Electrotechnical Commission
Международная Электротехническая Комиссия

CODE PRIX
PRICE CODE

L

*Pour prix, voir catalogue en vigueur
For price, see current catalogue*

SOMMAIRE

AVANT-PROPOS.....	4
1 Domaine d'application	6
2 Références normatives.....	6
3 Définitions	5
4 Symboles	8
5 Désignation	10
5.1 Généralités.....	10
5.2 Moteurs de conception N.....	10
5.3 Moteurs de conception NY.....	10
5.4 Moteurs de conception H.....	10
5.5 Moteurs de conception HY.....	10
6 Prescriptions pour les moteurs de conception N	10
6.1 Caractéristiques de couple	10
6.2 Puissance apparente rotor bloqué	10
6.3 Prescriptions de démarrage.....	12
7 Prescriptions de démarrage pour les moteurs de conception NY	12
8 Prescriptions pour les moteurs de conception H	12
8.1 Couple de démarrage	12
8.2 Puissance apparente rotor bloqué	12
8.3 Prescriptions de démarrage.....	12
9 Prescriptions de démarrage pour les moteurs de conception HY	14
Tableau 1 – Valeurs minimales des couples pour les moteurs de conception N.....	14
Tableau 2 – Valeur maximale de la puissance apparente rotor bloqué pour les moteurs de conception N et H	14
Tableau 3 – Inerties extérieures (J).....	16
Tableau 4 – Valeurs minimales des couples pour les moteurs de conception H.....	18
Tableau 5 – Valeurs minimales des couples pour caractéristiques de démarrage des moteurs de conception N de type à protection 'e – sécurité augmentée'	18
Tableau 6 – Valeur maximale de la puissance apparente rotor bloqué pour les moteurs de conception à type de protection 'e'	20
Tableau 7 – Inertie extérieure (J) pour les moteurs à type de protection 'e'	20

CONTENTS

FOREWORD.....	5
1 Scope.....	7
2 Normative references	7
3 Definitions	9
4 Symbols	9
5 Designation	11
5.1 General	11
5.2 Design N	11
5.3 Design NY	11
5.4 Design H	11
5.5 Design HY	11
6 Design N requirements	11
6.1 Torque characteristics	11
6.2 Locked rotor apparent power	11
6.3 Starting requirements	13
7 Design NY starting requirements	13
8 Design H requirements	13
8.1 Starting torque	13
8.2 Locked rotor apparent power	13
8.3 Starting requirements	13
9 Design HY requirements starting requirements	15
Table 1 – Minimum value of torques for design N.....	15
Table 2 – Maximum value of locked rotor apparent power for design N and H.....	15
Table 3 – External inertia (J).....	17
Table 4 – Minimum values of torques for design H.....	19
Table 5 – Minimum value of torques for design N-e starting performance for motors with type of protection 'e'.....	19
Table 6 – Maximum value of locked rotor apparent power for motors with type of protection 'e'.....	21
Table 7 – External inertia (J) for motors with type of protection 'e'.....	21

COMMISSION ÉLECTROTECHNIQUE INTERNATIONALE

MACHINES ÉLECTRIQUES TOURNANTES –

Partie 12: Caractéristiques de démarrage des moteurs triphasés à induction à cage à une seule vitesse

AVANT-PROPOS

- 1) La CEI (Commission Electrotechnique Internationale) est une organisation mondiale de normalisation composée de l'ensemble des comités électrotechniques nationaux (Comités nationaux de la CEI). La CEI a pour objet de favoriser la coopération internationale pour toutes les questions de normalisation dans les domaines de l'électricité et de l'électronique. A cet effet, la CEI, entre autres activités, publie des Normes internationales. Leur élaboration est confiée à des comités d'études, aux travaux desquels tout Comité national intéressé par le sujet traité peut participer. Les organisations internationales, gouvernementales et non gouvernementales, en liaison avec la CEI, participent également aux travaux. La CEI collabore étroitement avec l'Organisation Internationale de Normalisation (ISO), selon des conditions fixées par accord entre les deux organisations.
- 2) Les décisions ou accords officiels de la CEI concernant les questions techniques représentent, dans la mesure du possible, un accord international sur les sujets étudiés, étant donné que les Comités nationaux intéressés sont représentés dans chaque comité d'études.
- 3) Les documents produits se présentent sous la forme de recommandations internationales. Ils sont publiés comme normes, spécifications techniques, rapports techniques ou guides et agréés comme tels par les Comités nationaux.
- 4) Dans le but d'encourager l'unification internationale, les Comités nationaux de la CEI s'engagent à appliquer de façon transparente, dans toute la mesure possible, les Normes internationales de la CEI dans leurs normes nationales et régionales. Toute divergence entre la norme de la CEI et la norme nationale ou régionale correspondante doit être indiquée en termes clairs dans cette dernière.
- 5) La CEI n'a fixé aucune procédure concernant le marquage comme indication d'approbation et sa responsabilité n'est pas engagée quand un matériel est déclaré conforme à l'une de ses normes.
- 6) L'attention est attirée sur le fait que certains des éléments de la présente Norme internationale peuvent faire l'objet de droits de propriété intellectuelle ou de droits analogues. La CEI ne saurait être tenue pour responsable de ne pas avoir identifié de tels droits de propriété et de ne pas avoir signalé leur existence.

La Norme internationale CEI 60034-12 a été établie par le comité d'études 2 de la CEI: Machines tournantes.

Cette deuxième édition annule et remplace la première édition parue en 1980, son amendement 1 (1992) et son amendement 2 (1995). Cette deuxième édition constitue une révision technique.

Le texte de cette norme est issu des documents suivants:

FDIS	Rapport de vote
2/1187/FDIS	2/1199/RVD

Le rapport de vote indiqué dans le tableau ci-dessus donne toute information sur le vote ayant abouti à l'approbation de cette norme.

Cette publication a été rédigée selon les Directives ISO/CEI, Partie 3.

Le comité a décidé que le contenu de cette publication ne sera pas modifié avant 2005. A cette date, la publication sera

- reconduite;
- supprimée;
- remplacée par une édition révisée, ou
- amendée.

INTERNATIONAL ELECTROTECHNICAL COMMISSION

ROTATING ELECTRICAL MACHINES –
**Part 12: Starting performance of single-speed
three-phase cage induction motors**

FOREWORD

- 1) The IEC (International Electrotechnical Commission) is a worldwide organization for standardization comprising all national electrotechnical committees (IEC National Committees). The object of the IEC is to promote international co-operation on all questions concerning standardization in the electrical and electronic fields. To this end and in addition to other activities, the IEC publishes International Standards. Their preparation is entrusted to technical committees; any IEC National Committee interested in the subject dealt with may participate in this preparatory work. International, governmental and non-governmental organizations liaising with the IEC also participate in this preparation. The IEC collaborates closely with the International Organization for Standardization (ISO) in accordance with conditions determined by agreement between the two organizations.
- 2) The formal decisions or agreements of the IEC on technical matters express, as nearly as possible, an international consensus of opinion on the relevant subjects since each technical committee has representation from all interested National Committees.
- 3) The documents produced have the form of recommendations for international use and are published in the form of standards, technical specifications, technical reports or guides and they are accepted by the National Committees in that sense.
- 4) In order to promote international unification, IEC National Committees undertake to apply IEC International Standards transparently to the maximum extent possible in their national and regional standards. Any divergence between the IEC Standard and the corresponding national or regional standard shall be clearly indicated in the latter.
- 5) The IEC provides no marking procedure to indicate its approval and cannot be rendered responsible for any equipment declared to be in conformity with one of its standards.
- 6) Attention is drawn to the possibility that some of the elements of this International Standard may be the subject of patent rights. The IEC shall not be held responsible for identifying any or all such patent rights.

International Standard IEC 60034-12 has been prepared by IEC technical committee 2: Rotating machinery.

This second edition cancels and replaces the first edition published in 1980, its Amendment 1 (1992) and its Amendment 2 (1995). This second edition constitutes a technical revision.

The text of this standard is based on the following documents:

FDIS	Report on voting
2/1187/FDIS	2/1199/RVD

Full information on the voting for the approval of this standard can be found in the report on voting indicated in the above table.

This publication has been drafted in accordance with the ISO/IEC Directives, Part 3.

The committee has decided that the contents of this publication will remain unchanged until 2005. At this date, the publication will be

- reconfirmed;
- withdrawn;
- replaced by a revised edition, or
- amended.

MACHINES ÉLECTRIQUES TOURNANTES –

Partie 12: Caractéristiques de démarrage des moteurs triphasés à induction à cage à une seule vitesse

1 Domaine d'application

La présente Norme internationale spécifie les paramètres de quatre conceptions de caractéristiques de démarrage de moteurs triphasés à induction à cage à une seule vitesse fonctionnant à 50 Hz ou 60 Hz conformes à la CEI 60034-1 qui:

- ont des tensions assignées jusqu'à 1 000 V;
- sont prévus pour démarrage direct ou étoile-triangle;
- sont dimensionnés pour le service type S1;
- peuvent avoir n'importe quel type d'enveloppe de protection.

Cette norme s'applique également aux moteurs bitension à condition que le niveau de saturation du flux soit le même aux deux tensions et aux moteurs ayant un type de protection 'e – sécurité augmentée' avec des classes de température allant de T1 à T3 conformes à la CEI 60079-0 et à la CEI 60079-7.

NOTE 1 Les constructeurs ne sont pas tenus de fabriquer des machines correspondant à ces quatre conceptions. Le choix d'une conception donnée répondant à la présente norme fera l'objet d'un accord entre le constructeur et son client.

NOTE 2 Des conceptions autres que les quatre spécifiées peuvent s'avérer nécessaires pour des applications particulières.

NOTE 3 Les valeurs de couple et de puissance apparente données dans la présente norme sont des valeurs limites (c'est-à-dire minimales ou maximales sans tolérance), mais il convient de noter que les valeurs données dans les catalogues des constructeurs peuvent inclure des tolérances conformes à la CEI 60034-1.

NOTE 4 Les valeurs calculées pour la puissance apparente rotor bloqué sont fondées sur les courants rotor bloqué en régime établi symétriques en valeur efficace; à la mise en marche du moteur, il y aura un courant de crête instantané asymétrique d'un demi-cycle qui peut fluctuer entre 1,8 et 2,8 fois la valeur continue. La crête de courant et le temps de descente dépendent de la conception du moteur et de l'angle de commutation.

2 Références normatives

Les documents de référence suivants sont indispensables pour l'application du présent document. Pour les références datées, seule l'édition citée s'applique. Pour les références non datées, la dernière édition du document de référence s'applique (y compris les éventuels amendements).

CEI 60034-1, *Machines électriques tournantes – Partie 1: Caractéristiques assignées et caractéristiques de fonctionnement*

CEI 60079-0, *Matériels électriques pour atmosphères explosives gazeuses – Partie 0: Règles générales*

CEI 60079-7, *Matériels électriques pour atmosphères explosives gazeuses – Partie 7: Sécurité augmentée 'e'*

ROTATING ELECTRICAL MACHINES –

Part 12: Starting performance of single-speed three-phase cage induction motors

1 Scope

This International standard specifies the parameters for four designs of starting performance of single-speed three-phase 50 Hz or 60 Hz cage induction motors in accordance with IEC 60034-1 that:

- have a rated voltage up to 1 000 V;
- are intended for direct-on-line or star-delta starting;
- are rated on the basis of duty type S1;
- are constructed to any degree of protection.

The standard also applies to dual voltage motors provided that the flux saturation level is the same for both voltages and to motors having type of protection 'e – increased safety' with temperature classes T1 to T3 complying with IEC 60079-0 and IEC 60079-7

NOTE 1 It is not expected that all manufacturers will produce machines for all four designs. The selection of any specific design in accordance with this standard will be a matter of agreement between the manufacturer and the purchaser.

NOTE 2 Designs other than the four specified may be necessary for particular applications.

NOTE 3 The values of torque and apparent power given in this standard are limiting values (that is, minimum or maximum without tolerance), but it should be noted that values given in manufacturers' catalogues may include tolerances in accordance with IEC 60034-1.

NOTE 4 The values tabled for locked rotor apparent power are based on r.m.s. symmetrical steady state locked rotor currents; at motor switch on there will be a one-half cycle asymmetrical instantaneous peak current which may range from 1,8 to 2,8 times the steady state value. The current peak and decay time are a function of the motor design and switching angle.

2 Normative references

The following referenced documents are indispensable for the application of this document. For dated references, only the edition cited applies. For undated references, the latest edition of the referenced document (including any amendments) applies.

IEC 60034-1, *Rotating electrical machines – Part 1: Rating and performance*

IEC 60079-0, *Electrical apparatus for explosive gas atmospheres – Part 0: General requirements*

IEC 60079-7, *Electrical apparatus for explosive gas atmospheres – Part 7: Increased safety 'e'*

3 Définitions

Pour les besoins de la présente partie de la CEI 60034, les définitions suivantes s'appliquent.

3.1

couple assigné (T_N)

couple développé par le moteur sur son bout d'arbre d'entraînement aux puissance et vitesse assignées

[VEI 411-48-05]

3.2

couple à rotor bloqué (T_i)

couple mesuré le plus faible que développe le moteur sur son bout d'arbre d'entraînement, quand son rotor est maintenu bloqué, quelle que soit sa position angulaire et qu'il est alimenté à tension et fréquence assignées

[VEI 411-48-06]

3.3

couple minimal pendant le démarrage (T_u)

couple asynchrone le plus faible en régime établi que le moteur développe entre la vitesse nulle et la vitesse qui correspond au couple de décrochage lorsque le moteur est alimenté à la tension et à la fréquence assignées.

Cette définition ne s'applique pas aux moteurs dont le couple diminue de manière continue quand la vitesse augmente.

NOTE En plus des couples asynchrones en régime établi, les couples synchrones harmoniques, qui dépendent de l'angle de charge du rotor, seront présents à certaines vitesses. A de telles vitesses, le couple d'accélération peut être négatif pour certains angles de charge de rotor. L'expérience et les calculs montrent qu'il s'agit d'une condition de fonctionnement instable et c'est pourquoi les couples synchrones harmoniques n'empêchent pas l'accélération du moteur et qu'ils sont exclus de la présente définition.

3.4

couple de décrochage (T_b)

couple asynchrone le plus fort en régime établi développé par le moteur sans chute brutale de la vitesse lorsque le moteur est alimenté à la tension et à la fréquence assignées.

Cette définition ne s'applique pas aux moteurs dont le couple diminue de manière continue quand la vitesse augmente.

3.5

sortie assignée (P_N)

valeur de sortie incluse dans les caractéristiques assignées

3.6

puissance apparente rotor bloqué (S_i)

puissance apparente absorbée, le moteur étant maintenu à l'arrêt à tension et fréquence assignées

4 Symboles

Symbole	Grandeur
J	Inertie externe
p	Nombre de paires de pôles
P_N	Sortie assignée
S_i	Puissance apparente rotor bloqué
T_N	Couple assigné
T_i	Couple rotor bloqué
T_u	Couple minimal pendant le démarrage
T_b	Couple de décrochage

3 Definitions

For the purposes of this part of IEC 60034, the following definitions apply.

3.1

rated torque (T_N)

the torque the motor develops at its shaft end at rated output and speed

[IEV 411-48-05]

3.2

locked-rotor torque (T_l)

the smallest measured torque the motor develops at its shaft end with the rotor locked, over all its angular positions, at rated voltage and frequency

[IEV 411-48-06]

3.3

pull-up torque (T_u)

the smallest steady-state asynchronous torque which the motor develops between zero speed and the speed which corresponds to the breakdown torque, when the motor is supplied at the rated voltage and frequency.

This definition does not apply to those motors of which the torque continually decreases with increase in speed.

NOTE In addition to the steady-state asynchronous torques, harmonic synchronous torques, which are a function of rotor load angle, will be present at specific speeds. At such speeds, the accelerating torque may be negative for some rotor load angles. Experience and calculation show this to be an unstable operating condition and therefore harmonic synchronous torques do not prevent motor acceleration and are excluded from this definition.

3.4

breakdown torque (T_b)

the maximum steady-state asynchronous torque which the motor develops without an abrupt drop in speed, when the motor is supplied at the rated voltage and frequency.

This definition does not apply to those motors of which the torque continually decreases with increase in speed.

3.5

rated output (P_N)

the value of the output included in the rating

3.6

locked rotor apparent power (S_l)

the apparent power input with the motor held at rest at rated voltage and frequency

4 Symbols

Symbol	Quantity
J	External inertia
p	Number of pole pairs
P_N	Rated output
S_l	Locked rotor apparent power
T_N	Rated torque
T_l	Locked rotor torque
T_u	Pull-up torque
T_b	Breakdown torque

5 Désignation

5.1 Généralités

Les moteurs conçus selon la présente norme sont classés conformément aux paragraphes 5.2 à 5.5.

5.2 Moteurs de conception N

Moteurs triphasés à induction à cage à couple de démarrage normal prévus pour démarrage direct à 2, 4, 6 ou 8 pôles et avec des puissances comprises entre 0,4 kW et 1 600 kW.

5.3 Moteurs de conception NY

Moteurs analogues à ceux de conception N, mais qui sont prévus pour démarrage étoile-triangle. Pour ces moteurs en couplage étoile, les valeurs minimales de T_1 et T_u sont égales à 25 % des valeurs indiquées pour la conception N, voir le tableau 1.

5.4 Moteurs de conception H

Moteurs triphasés à induction à cage à couple de démarrage élevé à 4, 6 ou 8 pôles prévus pour démarrage direct et avec des puissances comprises entre 0,4 kW et 160 kW à une fréquence de 60 Hz.

5.5 Moteurs de conception HY

Moteurs analogues à ceux de conception H mais qui sont prévus pour démarrage étoile-triangle. Pour ces moteurs en couplage étoile, les valeurs minimales de T_1 et T_u sont égales à 25 % des valeurs indiquées pour la conception H, voir le tableau 4.

6 Prescriptions pour les moteurs de conception N

6.1 Caractéristiques de couple

Le couple de démarrage est représenté par trois caractéristiques. Ces caractéristiques doivent être conformes aux valeurs appropriées données au tableau 1 ou au tableau 5. Les valeurs du tableau 1 et du tableau 5 sont des valeurs minimales à tension assignée. Des valeurs plus élevées sont autorisées.

Le couple du moteur à n'importe quelle vitesse entre la vitesse nulle et celle pour laquelle le couple de décrochage se produit ne doit pas être inférieur à 1,3 fois le couple obtenu à partir d'une courbe variant avec le carré de la vitesse et étant égale au couple assigné à la vitesse assignée. Cependant, pour les moteurs à 2 pôles de mode de protection 'e – sécurité augmentée' ayant une sortie assignée supérieure à 100 kW, le couple du moteur à n'importe quelle vitesse entre la vitesse nulle et celle pour laquelle le couple de décrochage se produit ne doit pas être inférieur à 1,3 fois le couple obtenu à partir d'une courbe variant avec le carré de la vitesse et étant égale à 70 % du couple assigné à la vitesse assignée. Pour les moteurs à degré de protection 'e', les trois couples caractéristiques doivent être conformes aux valeurs données au tableau 5.

NOTE Le facteur 1,3 a été choisi pour tenir compte d'une chute de tension de 10 % de la tension assignée aux bornes du moteur pendant la période d'accélération.

6.2 Puissance apparente rotor bloqué

La puissance apparente rotor bloqué ne doit pas être supérieure à la valeur appropriée donnée au tableau 2 ou au tableau 6. Les valeurs données dans le tableau 2 et le tableau 6 sont indépendantes du nombre de pôles et constituent des valeurs maximales à la tension assignée. Pour les moteurs à mode de protection 'e', la puissance apparente rotor bloqué doit être conforme aux valeurs appropriées données au tableau 6.

5 Designation

5.1 General

Motors designed according to this standard are classified according to subclauses 5.2 to 5.5.

5.2 Design N

Normal starting torque three-phase cage induction motors intended for direct-on-line starting, having 2, 4, 6 or 8 poles and rated from 0,4 kW to 1 600 kW.

5.3 Design NY

Motors similar to design N, but intended for star-delta starting. For these motors in star-connection, minimum values for T_l and T_u are 25 % of the values of design N, see table 1.

5.4 Design H

High starting torque three-phase cage induction motors with 4, 6 or 8 poles, intended for direct-online starting, and rated from 0,4 kW to 160 kW at a frequency of 60 Hz.

5.5 Design HY

Motors similar to design H but intended for star-delta starting. For these motors in star-connection, minimum values for T_l and T_u are 25 % of the values of design H, see table 4.

6 Design N requirements

6.1 Torque characteristics

The starting torque is represented by three characteristic features. These features shall be in accordance with the appropriate values given in table 1 or table 5. The values in table 1 and table 5 are minimum values at rated voltage. Higher values are allowed.

The motor torque at any speed between zero and that at which breakdown torque occurs shall be not less than 1,3 times the torque obtained from a curve varying as the square of the speed and being equal to rated torque at rated speed. However, for 2-pole motors with type of protection 'e – increased safety' having a rated output greater than 100 kW, the motor torque at any speed between zero and that at which breakdown torque occurs shall not be less than 1,3 times the torque obtained from a curve varying as the square of the speed and being equal to 70 % rated torque at rated speed. For motors with type of protection 'e', the three characteristic torques shall be in accordance with the appropriate values given in table 5

NOTE The factor 1,3 has been chosen with regard to an undervoltage of 10 % in relation to the rated voltage at the motor terminals during the acceleration period.

6.2 Locked rotor apparent power

The locked rotor apparent power shall be not greater than the appropriate value given in table 2 or table 6. The values given in table 2 and table 6 are independent of the number of poles and are maximum values at rated voltage. For motors with type of protection 'e', locked rotor apparent power shall be in accordance with the appropriate values given in table 6

6.3 Prescriptions de démarrage

Les moteurs doivent être capables d'assurer deux démarrages successifs (avec retour à l'arrêt entre les démarrages) à partir de l'état froid et un démarrage à partir de l'état chaud après avoir fonctionné au régime assigné. Le couple résistant dû à la charge entraînée sera dans chaque cas proportionnel au carré de la vitesse et égal au couple assigné à la vitesse assignée avec les inerties extérieures données au tableau 3 ou au tableau 7.

Dans chaque cas, un démarrage supplémentaire n'est permis que si la température du moteur avant le démarrage ne dépasse pas la température d'équilibre à la charge assignée. Cependant, pour les moteurs à 2 pôles avec type de protection 'e – sécurité augmentée' ayant des caractéristiques de sortie assignées supérieures à 100 kW, le couple résistant dû à la charge entraînée est proportionnel au carré de la vitesse et égal à 70 % du couple assigné à la vitesse assignée, avec les inerties extérieures données au tableau 7. Après ce démarrage, la charge avec couple assigné est possible.

NOTE Il convient d'admettre que le nombre de démarrages soit réduit puisque ceux-ci affectent la durée de vie du moteur.

7 Prescriptions de démarrage pour les moteurs de conception NY

Les prescriptions de démarrage sont les mêmes que pour les moteurs de conception N. Cependant, un couple résistant réduit est en outre nécessaire car le couple de démarrage en 'connexion étoile' peut être insuffisant pour accélérer certaines charges à une vitesse acceptable.

NOTE Il convient d'admettre que le nombre de démarrages soit réduit puisque ceux-ci affectent la durée de vie du moteur.

8 Prescriptions pour les moteurs de conception H

8.1 Caractéristiques du couple

Le couple de démarrage est défini par trois valeurs caractéristiques. Ces valeurs doivent être conformes aux valeurs correspondantes données au tableau 4. Ces valeurs sont des valeurs minimales à la tension assignée. Des valeurs plus élevées sont autorisées.

8.2 Puissance apparente rotor bloqué

La puissance apparente rotor bloqué ne doit pas être supérieure à la valeur correspondante donnée au tableau 2. Les valeurs du tableau 2 sont indépendantes du nombre de pôles et sont des valeurs maximales à la tension assignée.

8.3 Prescriptions de démarrage

Les moteurs doivent être capables d'assurer deux démarrages successifs (avec retour à l'arrêt entre les démarrages) à partir de l'état froid et un démarrage à partir de l'état chaud après avoir fonctionné au régime assigné. On suppose que le couple résistant dû à la charge entraînée est constant et égal au couple assigné quelle que soit la vitesse assignée avec des inerties extérieures égales à 50 % des valeurs données au tableau 3.

Dans chaque cas, un démarrage supplémentaire n'est permis que si la température du moteur avant le démarrage ne dépasse pas la température d'équilibre à la charge assignée.

NOTE Il convient d'admettre que le nombre de démarrages soit réduit puisque ceux-ci affectent la durée de vie du moteur.

6.3 Starting requirements

Motors shall be capable of withstanding two starts in succession (coasting to rest between starts) from cold conditions and one start from hot after running at rated conditions. The retarding torque due to the driven load will be in each case proportional to the square of the speed and equal to the rated torque at rated speed with the external inertia given in table 3 or table 7.

In each case, a further start is permissible only if the motor temperature before starting does not exceed the steady temperature at rated load. However, for 2-pole motors with type of protection 'e – increased safety' having a rated output greater than 100 kW, the retarding torque due to the driven load is proportional to the square of the speed and equal to 70 % rated torque at rated speed, with the external inertia given in table 7. After this starting, load with rated torque is possible.

NOTE It should be recognized that the number of starts should be minimized since these affect the life of the motor.

7 Design NY starting requirements

The starting requirements are as for design N. In addition, however, a reduced retarding torque is necessary as the starting torque in 'star connection' may be insufficient to accelerate some loads to an acceptable speed.

NOTE It should be recognized that the number of starts should be minimized since these affect the life of the motor.

8 Design H requirements

8.1 Starting torque

The starting torque is represented by three characteristic features. These features shall be in accordance with the appropriate values given in table 4. These values are minimum values at rated voltage. Higher values are allowed.

8.2 Locked rotor apparent power

The locked rotor apparent power shall be not greater than the appropriate value given in table 2. The values in table 2 are independent of the number of poles and are maximum values at rated voltage.

8.3 Starting requirements

Motors shall be capable of withstanding two starts in succession (coasting to rest between starts) from cold conditions, and one start from hot after running at rated conditions. The retarding torque due to the driven load is assumed to be constant and equal to rated torque, independent of speed, with an external inertia of 50 % of the values given in table 3.

In each case, a further start is permissible only if the motor temperature before starting does not exceed the steady temperature at rated load.

NOTE It should be recognized that the number of starts should be minimized since these affect the life of the motor.

9 Prescriptions de démarrage pour les moteurs de conception HY

Les prescriptions de démarrage sont les mêmes que pour les moteurs de conception H. Cependant, un couple résistant réduit est en outre nécessaire car le couple de démarrage en 'connexion étoile' peut être insuffisant pour accélérer certaines charges à une vitesse acceptable.

NOTE Il convient d'admettre que le nombre de démarrages soit réduit puisque ceux-ci affectent la durée de vie du moteur.

Tableau 1 – Valeurs minimales des couples pour les moteurs de conception N

Gamme de puissances assignées kW	Nombre de pôles											
	2			4			6			8		
	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b
$0,4 \leq P_N \leq 0,63$	1,9	1,3	2,0	2,0	1,4	2,0	1,7	1,2	1,7	1,5	1,1	1,6
$0,63 < P_N \leq 1,0$	1,8	1,2	2,0	1,9	1,3	2,0	1,7	1,2	1,8	1,5	1,1	1,7
$1,0 < P_N \leq 1,6$	1,8	1,2	2,0	1,9	1,3	2,0	1,6	1,1	1,9	1,4	1,0	1,8
$1,6 < P_N \leq 2,5$	1,7	1,1	2,0	1,8	1,2	2,0	1,6	1,1	1,9	1,4	1,0	1,8
$2,5 < P_N \leq 4,0$	1,6	1,1	2,0	1,7	1,2	2,0	1,5	1,1	1,9	1,3	1,0	1,8
$4,0 < P_N \leq 6,3$	1,5	1,0	2,0	1,6	1,1	2,0	1,5	1,1	1,9	1,3	1,0	1,8
$6,3 < P_N \leq 10$	1,5	1,0	2,0	1,6	1,1	2,0	1,5	1,1	1,8	1,3	1,0	1,7
$10 < P_N \leq 16$	1,4	1,0	2,0	1,5	1,1	2,0	1,4	1,0	1,8	1,2	0,9	1,7
$16 < P_N \leq 25$	1,3	0,9	1,9	1,4	1,0	1,9	1,4	1,0	1,8	1,2	0,9	1,7
$25 < P_N \leq 40$	1,2	0,9	1,9	1,3	1,0	1,9	1,3	1,0	1,8	1,2	0,9	1,7
$40 < P_N \leq 63$	1,1	0,8	1,8	1,2	0,9	1,8	1,2	0,9	1,7	1,1	0,8	1,7
$63 < P_N \leq 100$	1,0	0,7	1,8	1,1	0,8	1,8	1,1	0,8	1,7	1,0	0,7	1,6
$100 < P_N \leq 160$	0,9	0,7	1,7	1,0	0,8	1,7	1,0	0,8	1,7	0,9	0,7	1,6
$160 < P_N \leq 250$	0,8	0,6	1,7	0,9	0,7	1,7	0,9	0,7	1,6	0,9	0,7	1,6
$250 < P_N \leq 400$	0,75	0,6	1,6	0,75	0,6	1,6	0,75	0,6	1,6	0,75	0,6	1,6
$400 < P_N \leq 630$	0,65	0,5	1,6	0,65	0,5	1,6	0,65	0,5	1,6	0,65	0,5	1,6
$630 < P_N \leq 1\ 600$	0,5	0,3	1,6	0,5	0,3	1,6	0,5	0,3	1,6	0,5	0,3	1,6

NOTE Les valeurs données sont en valeur relative rapportée à T_N .

Tableau 2 – Valeur maximale de la puissance apparente rotor bloqué pour les moteurs de conception N et H

Gamme de puissances assignées kW	S_l
$0,4 \leq P_N \leq 6,3$	13
$6,3 < P_N \leq 25$	12
$25 < P_N \leq 63$	11
$63 < P_N \leq 630$	10
$630 < P_N \leq 1\ 600$	9

NOTE S_l est exprimée en valeur relative rapportée à P_N (kVA/kW).

9 Design HY starting requirements

The starting requirements are as for design H. In addition, however, a reduced retarding torque is necessary as the starting torque in 'star connection' may be insufficient to accelerate some loads to an acceptable speed.

NOTE It should be recognized that the number of starts should be minimized since these affect the life of the motor.

Table 1 – Minimum values of torques for design N

Range of rated output kW	Number of poles											
	2			4			6			8		
	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b
$0,4 \leq P_N \leq 0,63$	1,9	1,3	2,0	2,0	1,4	2,0	1,7	1,2	1,7	1,5	1,1	1,6
$0,63 < P_N \leq 1,0$	1,8	1,2	2,0	1,9	1,3	2,0	1,7	1,2	1,8	1,5	1,1	1,7
$1,0 < P_N \leq 1,6$	1,8	1,2	2,0	1,9	1,3	2,0	1,6	1,1	1,9	1,4	1,0	1,8
$1,6 < P_N \leq 2,5$	1,7	1,1	2,0	1,8	1,2	2,0	1,6	1,1	1,9	1,4	1,0	1,8
$2,5 < P_N \leq 4,0$	1,6	1,1	2,0	1,7	1,2	2,0	1,5	1,1	1,9	1,3	1,0	1,8
$4,0 < P_N \leq 6,3$	1,5	1,0	2,0	1,6	1,1	2,0	1,5	1,1	1,9	1,3	1,0	1,8
$6,3 < P_N \leq 10$	1,5	1,0	2,0	1,6	1,1	2,0	1,5	1,1	1,8	1,3	1,0	1,7
$10 < P_N \leq 16$	1,4	1,0	2,0	1,5	1,1	2,0	1,4	1,0	1,8	1,2	0,9	1,7
$16 < P_N \leq 25$	1,3	0,9	1,9	1,4	1,0	1,9	1,4	1,0	1,8	1,2	0,9	1,7
$25 < P_N \leq 40$	1,2	0,9	1,9	1,3	1,0	1,9	1,3	1,0	1,8	1,2	0,9	1,7
$40 < P_N \leq 63$	1,1	0,8	1,8	1,2	0,9	1,8	1,2	0,9	1,7	1,1	0,8	1,7
$63 < P_N \leq 100$	1,0	0,7	1,8	1,1	0,8	1,8	1,1	0,8	1,7	1,0	0,7	1,6
$100 < P_N \leq 160$	0,9	0,7	1,7	1,0	0,8	1,7	1,0	0,8	1,7	0,9	0,7	1,6
$160 < P_N \leq 250$	0,8	0,6	1,7	0,9	0,7	1,7	0,9	0,7	1,6	0,9	0,7	1,6
$250 < P_N \leq 400$	0,75	0,6	1,6	0,75	0,6	1,6	0,75	0,6	1,6	0,75	0,6	1,6
$400 < P_N \leq 630$	0,65	0,5	1,6	0,65	0,5	1,6	0,65	0,5	1,6	0,65	0,5	1,6
$630 < P_N \leq 1\ 600$	0,5	0,3	1,6	0,5	0,3	1,6	0,5	0,3	1,6	0,5	0,3	1,6

NOTE The values given are per unit T_N .

Table 2 – Maximum values of locked rotor apparent power for design N and H

Range of rated output kW	S_l
$0,4 \leq P_N \leq 6,3$	13
$6,3 < P_N \leq 25$	12
$25 < P_N \leq 63$	11
$63 < P_N \leq 630$	10
$630 < P_N \leq 1\ 600$	9

NOTE S_l is expressed as a per unit value of P_N (kVA/kW).

Tableau 3 – Inerties extérieures (*J*)

Nombre de pôles	2		4		6		8	
	50	60	50	60	50	60	50	60
Fréquence (Hz)								
Puissance assignée (kW)	Moment d'inertie kg m ²							
0,4	0,018	0,014	0,099	0,074	0,273	0,205	0,561	0,421
0,63	0,026	0,020	0,149	0,112	0,411	0,308	0,845	0,634
1,0	0,040	0,030	0,226	0,170	0,624	0,468	1,28	0,960
1,6	0,061	0,046	0,345	0,259	0,952	0,714	1,95	1,46
2,5	0,091	0,068	0,516	0,387	1,42	1,07	2,92	2,19
4,0	0,139	0,104	0,788	0,591	2,17	1,63	4,46	3,34
6,3	0,210	0,158	1,19	0,889	3,27	2,45	6,71	5,03
10	0,318	0,239	1,80	1,35	4,95	3,71	10,2	7,63
16	0,485	0,364	2,74	2,06	7,56	5,67	15,5	11,6
25	0,725	0,544	4,10	3,07	11,3	8,47	23,2	17,4
40	1,11	0,830	6,26	4,69	17,2	12,9	35,4	26,6
63	1,67	1,25	9,42	7,06	26,0	19,5	53,3	40,0
100	2,52	1,89	14,3	10,7	39,3	29,5	80,8	60,6
160	3,85	2,89	21,8	16,3	60,1	45,1	123	92,5
250	5,76	4,32	32,6	24,4	89,7	67,3	184	138
400	8,79	6,59	49,7	37,3	137	103	281	211
630	13,2	9,90	74,8	56,1	206	155	423	317
1 600	30,6	23	173	130	477	358	979	734

NOTE 1 Les valeurs d'inertie sont données en termes de mr^2 où m est la masse et r le rayon moyen de giration.

NOTE 2 Le moment d'inertie est défini dans l'ISO 31/3 1992, Numéro 3-7.

NOTE 3 Pour les valeurs intermédiaires et plus élevées, l'inertie extérieure doit être calculée selon la formule suivante avec laquelle on a calculé les valeurs de ce tableau:

- pour les moteurs en 50 Hz, $J = 0,04P^{0,9}p^{2,5}$
- pour les moteurs en 60 Hz, $J = 0,03P^{0,9}p^{2,5}$

où: J est l'inertie extérieure, en kg m²;
 P est la puissance, en kW;
 p est le nombre de paires de pôles.

Table 3 – External inertia (*J*)

Number of poles	2		4		6		8	
Frequency Hz	50	60	50	60	50	60	50	60
Rated output kW	Moment of inertia kg m ²							
0,4	0,018	0,014	0,099	0,074	0,273	0,205	0,561	0,421
0,63	0,026	0,020	0,149	0,112	0,411	0,308	0,845	0,634
1,0	0,040	0,030	0,226	0,170	0,624	0,468	1,28	0,960
1,6	0,061	0,046	0,345	0,259	0,952	0,714	1,95	1,46
2,5	0,091	0,068	0,516	0,387	1,42	1,07	2,92	2,19
4,0	0,139	0,104	0,788	0,591	2,17	1,63	4,46	3,34
6,3	0,210	0,158	1,19	0,889	3,27	2,45	6,71	5,03
10	0,318	0,239	1,80	1,35	4,95	3,71	10,2	7,63
16	0,485	0,364	2,74	2,06	7,56	5,67	15,5	11,6
25	0,725	0,544	4,10	3,07	11,3	8,47	23,2	17,4
40	1,11	0,830	6,26	4,69	17,2	12,9	35,4	26,6
63	1,67	1,25	9,42	7,06	26,0	19,5	53,3	40,0
100	2,52	1,89	14,3	10,7	39,3	29,5	80,8	60,6
160	3,85	2,89	21,8	16,3	60,1	45,1	123	92,5
250	5,76	4,32	32,6	24,4	89,7	67,3	184	138
400	8,79	6,59	49,7	37,3	137	103	281	211
630	13,2	9,90	74,8	56,1	206	155	423	317
1 600	30,6	23	173	130	477	358	979	734

NOTE 1 The values of inertia given are in terms of mr^2 where m is the mass and r is the mean radius of gyration.

NOTE 2 Moment of inertia is defined in ISO 31/3 1992, Number 3-7.

NOTE 3 For intermediate and higher values, external inertia shall be calculated according to the following formula from which the values in the table have been calculated:

- for 50 Hz motors $J = 0,04p^{0,9}p^{2,5}$
- for 60 Hz motors $J = 0,03p^{0,9}p^{2,5}$

where: J is the external inertia in kg m²;
 P is the output in kW;
 p is the number of pairs of poles.

Tableau 4 – Valeurs minimales des couples pour les moteurs de conception H

Gamme de puissances assignées kW	Nombre de pôles								
	4			6			8		
	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b
$0,4 \leq P_N \leq 0,63$	3,0	2,1	2,1	2,55	1,8	1,9	2,25	1,65	1,9
$0,63 < P_N \leq 1,0$	2,85	1,95	2,0	2,55	1,8	1,9	2,25	1,65	1,9
$1,0 < P_N \leq 1,6$	2,85	1,95	2,0	2,4	1,65	1,9	2,1	1,5	1,9
$1,6 < P_N \leq 2,5$	2,7	1,8	2,0	2,4	1,65	1,9	2,1	1,5	1,9
$2,5 < P_N \leq 4,0$	2,55	1,8	2,0	2,25	1,65	1,9	2,0	1,5	1,9
$4,0 < P_N \leq 6,3$	2,4	1,65	2,0	2,25	1,65	1,9	2,0	1,5	1,9
$6,3 < P_N \leq 10$	2,4	1,65	2,0	2,25	1,65	1,9	2,0	1,5	1,9
$10 < P_N \leq 16$	2,25	1,65	2,0	2,1	1,5	1,9	2,0	1,4	1,9
$16 < P_N \leq 25$	2,1	1,5	1,9	2,1	1,5	1,9	2,0	1,4	1,9
$25 < P_N \leq 40$	2,0	1,5	1,9	2,0	1,5	1,9	2,0	1,4	1,9
$40 < P_N \leq 160$	2,0	1,4	1,9	2,0	1,4	1,9	2,0	1,4	1,9

NOTE 1 Les valeurs données sont en valeur relative rapportée à T_N .

NOTE 2 Les valeurs de T_l sont égales à 1,5 fois les valeurs correspondantes pour les moteurs de conception N, mais ne sont pas inférieures à 2,0.

NOTE 3 Les valeurs de T_u sont égales à 1,5 fois les valeurs correspondantes pour les moteurs de conception N, mais ne sont pas inférieures à 1,4.

NOTE 4 Les valeurs de T_b sont égales à 1,5 fois les valeurs correspondantes pour les moteurs de conception N, mais ne sont pas inférieures à 1,9 et aux valeurs de T_u .

Tableau 5 – Valeurs minimales des couples pour les moteurs de conception N à type de protection 'e – sécurité augmentée'

Gamme de puissances assignées kW	Nombre de pôles											
	2			4			6			8		
	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b
$0,4 \leq P_N \leq 0,63$	1,7	1,1	1,8	1,8	1,2	1,8	1,5	1,1	1,6	1,4	1,0	1,6
$0,63 < P_N \leq 1,0$	1,6	1,1	1,8	1,7	1,2	1,8	1,5	1,1	1,6	1,4	1,0	1,6
$1,0 < P_N \leq 1,6$	1,6	1,1	1,8	1,7	1,2	1,8	1,4	1,0	1,7	1,3	1,0	1,6
$1,6 < P_N \leq 2,5$	1,5	1,0	1,8	1,6	1,1	1,8	1,4	1,0	1,7	1,3	1,0	1,6
$2,5 < P_N \leq 4,0$	1,4	1,0	1,8	1,5	1,1	1,8	1,4	1,0	1,7	1,2	0,9	1,6
$4,0 < P_N \leq 6,3$	1,4	1,0	1,8	1,4	1,0	1,8	1,4	1,0	1,7	1,2	0,9	1,6
$6,3 < P_N \leq 10$	1,4	1,0	1,8	1,4	1,0	1,8	1,4	1,0	1,6	1,2	0,9	1,6
$10 < P_N \leq 16$	1,3	0,9	1,8	1,4	1,0	1,8	1,3	1,0	1,6	1,1	0,8	1,6
$16 < P_N \leq 25$	1,2	0,9	1,7	1,3	1,0	1,7	1,3	1,0	1,6	1,1	0,8	1,6
$25 < P_N \leq 40$	1,1	0,8	1,7	1,2	0,9	1,7	1,2	0,9	1,6	1,1	0,8	1,6
$40 < P_N \leq 63$	1,0	0,7	1,6	1,1	0,8	1,6	1,1	0,8	1,6	1,0	0,7	1,6
$63 < P_N \leq 100$	0,9	0,65	1,6	1,0	0,8	1,6	1,0	0,8	1,6	0,9	0,7	1,6
$100 < P_N \leq 160$	0,8	0,6	1,6	0,9	0,7	1,6	0,9	0,7	1,6	0,8	0,6	1,6
$160 < P_N \leq 250$	0,75	0,55	1,6	0,8	0,6	1,6	0,8	0,6	1,6	0,8	0,6	1,6
$250 < P_N \leq 400$	0,7	0,55	1,6	0,7	0,55	1,6	0,7	0,55	1,6	0,7	0,55	1,6
$400 < P_N \leq 630$	0,6	0,45	1,6	0,6	0,45	1,6	0,6	0,4	1,6	0,6	0,4	1,6

NOTE Les valeurs sont données en valeur relative rapportée à T_N .

Table 4 – Minimum values of torques for design H

Range of rated output kW	Number of poles								
	4			6			8		
	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b
$0,4 \leq P_N \leq 0,63$	3,0	2,1	2,1	2,55	1,8	1,9	2,25	1,65	1,9
$0,63 < P_N \leq 1,0$	2,85	1,95	2,0	2,55	1,8	1,9	2,25	1,65	1,9
$1,0 < P_N \leq 1,6$	2,85	1,95	2,0	2,4	1,65	1,9	2,1	1,5	1,9
$1,6 < P_N \leq 2,5$	2,7	1,8	2,0	2,4	1,65	1,9	2,1	1,5	1,9
$2,5 < P_N \leq 4,0$	2,55	1,8	2,0	2,25	1,65	1,9	2,0	1,5	1,9
$4,0 < P_N \leq 6,3$	2,4	1,65	2,0	2,25	1,65	1,9	2,0	1,5	1,9
$6,3 < P_N \leq 10$	2,4	1,65	2,0	2,25	1,65	1,9	2,0	1,5	1,9
$10 < P_N \leq 16$	2,25	1,65	2,0	2,1	1,5	1,9	2,0	1,4	1,9
$16 < P_N \leq 25$	2,1	1,5	1,9	2,1	1,5	1,9	2,0	1,4	1,9
$25 < P_N \leq 40$	2,0	1,5	1,9	2,0	1,5	1,9	2,0	1,4	1,9
$40 < P_N \leq 160$	2,0	1,4	1,9	2,0	1,4	1,9	2,0	1,4	1,9

NOTE 1 The values given are per unit T_N .

NOTE 2 The values of T_l are 1,5 times the corresponding values for design N, but are not less than 2,0.

NOTE 3 The values of T_u are 1,5 times the corresponding values for design N, but are not less than 1,4.

NOTE 4 The values of T_b are equal to the corresponding values for design N, but are not less than 1,9 and the values of T_u .

Table 5 – Minimum values of torques for design N-e motors with type of protection 'e – increased safety'

Range of rated output kW	Number of poles											
	2			4			6			8		
	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b	T_l	T_u	T_b
$0,4 \leq P_N \leq 0,63$	1,7	1,1	1,8	1,8	1,2	1,8	1,5	1,1	1,6	1,4	1,0	1,6
$0,63 < P_N \leq 1,0$	1,6	1,1	1,8	1,7	1,2	1,8	1,5	1,1	1,6	1,4	1,0	1,6
$1,0 < P_N \leq 1,6$	1,6	1,1	1,8	1,7	1,2	1,8	1,4	1,0	1,7	1,3	1,0	1,6
$1,6 < P_N \leq 2,5$	1,5	1,0	1,8	1,6	1,1	1,8	1,4	1,0	1,7	1,3	1,0	1,6
$2,5 < P_N \leq 4,0$	1,4	1,0	1,8	1,5	1,1	1,8	1,4	1,0	1,7	1,2	0,9	1,6
$4,0 < P_N \leq 6,3$	1,4	1,0	1,8	1,4	1,0	1,8	1,4	1,0	1,7	1,2	0,9	1,6
$6,3 < P_N \leq 10$	1,4	1,0	1,8	1,4	1,0	1,8	1,4	1,0	1,6	1,2	0,9	1,6
$10 < P_N \leq 16$	1,3	0,9	1,8	1,4	1,0	1,8	1,3	1,0	1,6	1,1	0,8	1,6
$16 < P_N \leq 25$	1,2	0,9	1,7	1,3	1,0	1,7	1,3	1,0	1,6	1,1	0,8	1,6
$25 < P_N \leq 40$	1,1	0,8	1,7	1,2	0,9	1,7	1,2	0,9	1,6	1,1	0,8	1,6
$40 < P_N \leq 63$	1,0	0,7	1,6	1,1	0,8	1,6	1,1	0,8	1,6	1,0	0,7	1,6
$63 < P_N \leq 100$	0,9	0,65	1,6	1,0	0,8	1,6	1,0	0,8	1,6	0,9	0,7	1,6
$100 < P_N \leq 160$	0,8	0,6	1,6	0,9	0,7	1,6	0,9	0,7	1,6	0,8	0,6	1,6
$160 < P_N \leq 250$	0,75	0,55	1,6	0,8	0,6	1,6	0,8	0,6	1,6	0,8	0,6	1,6
$250 < P_N \leq 400$	0,7	0,55	1,6	0,7	0,55	1,6	0,7	0,55	1,6	0,7	0,55	1,6
$400 < P_N \leq 630$	0,6	0,45	1,6	0,6	0,45	1,6	0,6	0,4	1,6	0,6	0,4	1,6

NOTE The values given are per unit T_N .

Tableau 6 – Valeur maximale de la puissance apparente rotor bloqué pour les moteurs à type de protection 'e'

Gamme de puissances assignées kW	S_i
$0,4 \leq P_N \leq 6,3$	12
$6,3 < P_N \leq 63$	11
$63 < P_N \leq 630$	10
NOTE S_i est exprimée en valeur relative rapportée à P_N (kVA/kW).	

Tableau 7 – Inertie extérieure (J) pour les moteurs à type de protection 'e'

Nombre de pôles	2		4		6		8	
	50	60	50	60	50	60	50	60
Fréquence (Hz)								
Puissances assignées (kW)	Moment d'inertie kg m ²							
0,4	0,017	0,013	0,097	0,073	0,267	0,200	0,548	0,411
0,63	0,025	0,019	0,140	0,105	0,386	0,289	0,792	0,594
1,0	0,036	0,027	0,204	0,153	0,561	0,421	1,15	0,864
1,6	0,053	0,040	0,298	0,223	0,821	0,616	1,69	1,26
2,5	0,076	0,057	0,428	0,321	1,18	0,884	2,42	1,81
4,0	0,110	0,083	0,626	0,469	1,72	1,29	3,54	2,66
6,3	0,160	0,120	0,904	0,678	2,49	1,87	5,12	3,84
10	0,232	0,174	1,31	0,986	3,62	2,72	7,44	5,58
16	0,340	0,255	1,92	1,44	5,30	3,98	10,9	8,16
25	0,488	0,366	2,76	2,07	7,61	5,71	15,6	11,7
40	0,714	0,536	4,04	3,03	11,1	8,35	22,9	17,1
63	1,03	0,774	5,84	4,38	16,1	12,1	33,0	24,8
100	1,50	1,13	8,49	6,37	23,4	17,5	48,0	36,0
160	2,20	1,65	12,4	9,32	34,2	25,7	70,3	52,7
250	3,15	2,36	17,8	13,4	49,1	36,9	101,0	75,7
400	4,61	3,46	26,1	19,6	71,9	53,9	148	111
630	6,66	5,00	37,7	28,3	104	77,9	213	160

NOTE 1 Les valeurs d'inertie sont données en termes de mr^2 où m est la masse et r le rayon moyen de giration.

NOTE 2 Le moment d'inertie est défini dans l'ISO 31/3 1992, Numéro 3-7.

NOTE 3 Pour les valeurs intermédiaires et plus élevées, l'inertie extérieure doit être calculée selon la formule suivante avec laquelle on a calculé les valeurs de ce tableau:

- pour les moteurs en 50 Hz, $J = 0,036P^{0,81}p^{2,5}$
- pour les moteurs en 60 Hz, $J = 0,027P^{0,81}p^{2,5}$

où: J est l'inertie extérieure en kg m²;
 P est la puissance en kW;
 p est le nombre de paires de pôles.

Table 6 – Maximum values of locked rotor apparent power for motors with type of protection 'e'

Range of rated output kW	S_l
$0,4 \leq P_N \leq 6,3$	12
$6,3 < P_N \leq 63$	11
$63 < P_N \leq 630$	10

NOTE S_l is expressed as a per unit value of P_N (kVA/kW).

Table 7 – External inertia (J) for motors with type of protection 'e'

Number of poles	2		4		6		8	
	50	60	50	60	50	60	50	60
Frequency (Hz)	50	60	50	60	50	60	50	60
Rated output (kW)	Moment of inertia kg m ²							
0,4	0,017	0,013	0,097	0,073	0,267	0,200	0,548	0,411
0,63	0,025	0,019	0,140	0,105	0,386	0,289	0,792	0,594
1,0	0,036	0,027	0,204	0,153	0,561	0,421	1,15	0,864
1,6	0,053	0,040	0,298	0,223	0,821	0,616	1,69	1,26
2,5	0,076	0,057	0,428	0,321	1,18	0,884	2,42	1,81
4,0	0,110	0,083	0,626	0,469	1,72	1,29	3,54	2,66
6,3	0,160	0,120	0,904	0,678	2,49	1,87	5,12	3,84
10	0,232	0,174	1,31	0,986	3,62	2,72	7,44	5,58
16	0,340	0,255	1,92	1,44	5,30	3,98	10,9	8,16
25	0,488	0,366	2,76	2,07	7,61	5,71	15,6	11,7
40	0,714	0,536	4,04	3,03	11,1	8,35	22,9	17,1
63	1,03	0,774	5,84	4,38	16,1	12,1	33,0	24,8
100	1,50	1,13	8,49	6,37	23,4	17,5	48,0	36,0
160	2,20	1,65	12,4	9,32	34,2	25,7	70,3	52,7
250	3,15	2,36	17,8	13,4	49,1	36,9	101,0	75,7
400	4,61	3,46	26,1	19,6	71,9	53,9	148	111
630	6,66	5,00	37,7	28,3	104	77,9	213	160

NOTE 1 The values of inertia given are in terms of mr^2 where m is the mass and r is the mean radius of gyration.

NOTE 2 Moment of inertia is defined in ISO 31/3 1992, Number 3-7.

NOTE 3 For intermediate and higher values, external inertia shall be calculated according to the following formula from which the values in the table have been calculated:

- for 50 Hz motors $J = 0,036p^{0,81}P^{2,5}$
- for 60 Hz motors $J = 0,027p^{0,81}P^{2,5}$

where: J is the external inertia in kg m²
 P is the output in kW;
 p is the number of pairs of poles.



Standards Survey

The IEC would like to offer you the best quality standards possible. To make sure that we continue to meet your needs, your feedback is essential. Would you please take a minute to answer the questions overleaf and fax them to us at +41 22 919 03 00 or mail them to the address below. Thank you!

Customer Service Centre (CSC)

International Electrotechnical Commission

3, rue de Varembé

1211 Genève 20

Switzerland

or

Fax to: **IEC/CSC** at +41 22 919 03 00

Thank you for your contribution to the standards-making process.

A Prioritaire

Nicht frankieren
Ne pas affranchir



Non affrancare
No stamp required

RÉPONSE PAYÉE

SUISSE

Customer Service Centre (CSC)

International Electrotechnical Commission

3, rue de Varembé

1211 GENEVA 20

Switzerland



Q1 Please report on **ONE STANDARD** and **ONE STANDARD ONLY**. Enter the exact number of the standard: (e.g. 60601-1-1)

.....

Q2 Please tell us in what capacity(ies) you bought the standard (tick all that apply). I am the/a:

- purchasing agent
- librarian
- researcher
- design engineer
- safety engineer
- testing engineer
- marketing specialist
- other.....

Q3 I work for/in/as a: (tick all that apply)

- manufacturing
- consultant
- government
- test/certification facility
- public utility
- education
- military
- other.....

Q4 This standard will be used for: (tick all that apply)

- general reference
- product research
- product design/development
- specifications
- tenders
- quality assessment
- certification
- technical documentation
- thesis
- manufacturing
- other.....

Q5 This standard meets my needs: (tick one)

- not at all
- nearly
- fairly well
- exactly

Q6 If you ticked NOT AT ALL in Question 5 the reason is: (tick all that apply)

- standard is out of date
- standard is incomplete
- standard is too academic
- standard is too superficial
- title is misleading
- I made the wrong choice
- other

Q7 Please assess the standard in the following categories, using the numbers:

- (1) unacceptable,
- (2) below average,
- (3) average,
- (4) above average,
- (5) exceptional,
- (6) not applicable

- timeliness.....
- quality of writing.....
- technical contents.....
- logic of arrangement of contents
- tables, charts, graphs, figures.....
- other

Q8 I read/use the: (tick one)

- French text only
- English text only
- both English and French texts

Q9 Please share any comment on any aspect of the IEC that you would like us to know:

.....

.....

.....

.....

.....

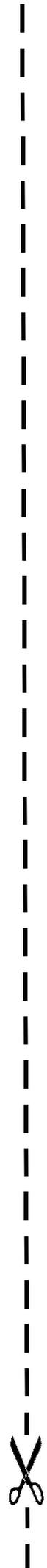
.....

.....

.....

.....

.....





Enquête sur les normes

La CEI ambitionne de vous offrir les meilleures normes possibles. Pour nous assurer que nous continuons à répondre à votre attente, nous avons besoin de quelques renseignements de votre part. Nous vous demandons simplement de consacrer un instant pour répondre au questionnaire ci-après et de nous le retourner par fax au +41 22 919 03 00 ou par courrier à l'adresse ci-dessous. Merci !

Centre du Service Clientèle (CSC)

Commission Electrotechnique Internationale

3, rue de Varembé

1211 Genève 20

Suisse

ou

Télécopie: **CEI/CSC** +41 22 919 03 00

Nous vous remercions de la contribution que vous voudrez bien apporter ainsi à la Normalisation Internationale.

A Prioritaire

Nicht frankieren
Ne pas affranchir



Non affrancare
No stamp required

RÉPONSE PAYÉE

SUISSE

Centre du Service Clientèle (CSC)

Commission Electrotechnique Internationale

3, rue de Varembé

1211 GENÈVE 20

Suisse



Q1 Veuillez ne mentionner qu'**UNE SEULE NORME** et indiquer son numéro exact: (ex. 60601-1-1)

.....

Q2 En tant qu'acheteur de cette norme, quelle est votre fonction? (cochez tout ce qui convient)
Je suis le/un:

- agent d'un service d'achat
- bibliothécaire
- chercheur
- ingénieur concepteur
- ingénieur sécurité
- ingénieur d'essais
- spécialiste en marketing
- autre(s).....

Q3 Je travaille: (cochez tout ce qui convient)

- dans l'industrie
- comme consultant
- pour un gouvernement
- pour un organisme d'essais/ certification
- dans un service public
- dans l'enseignement
- comme militaire
- autre(s).....

Q4 Cette norme sera utilisée pour/comme (cochez tout ce qui convient)

- ouvrage de référence
- une recherche de produit
- une étude/développement de produit
- des spécifications
- des soumissions
- une évaluation de la qualité
- une certification
- une documentation technique
- une thèse
- la fabrication
- autre(s).....

Q5 Cette norme répond-elle à vos besoins: (une seule réponse)

- pas du tout
- à peu près
- assez bien
- parfaitement

Q6 Si vous avez répondu PAS DU TOUT à Q5, c'est pour la/les raison(s) suivantes: (cochez tout ce qui convient)

- la norme a besoin d'être révisée
- la norme est incomplète
- la norme est trop théorique
- la norme est trop superficielle
- le titre est équivoque
- je n'ai pas fait le bon choix
- autre(s)

Q7 Veuillez évaluer chacun des critères ci-dessous en utilisant les chiffres (1) inacceptable, (2) au-dessous de la moyenne, (3) moyen, (4) au-dessus de la moyenne, (5) exceptionnel, (6) sans objet

- publication en temps opportun
- qualité de la rédaction.....
- contenu technique
- disposition logique du contenu
- tableaux, diagrammes, graphiques, figures
- autre(s)

Q8 Je lis/utilise: (une seule réponse)

- uniquement le texte français
- uniquement le texte anglais
- les textes anglais et français

Q9 Veuillez nous faire part de vos observations éventuelles sur la CEI:

.....
.....
.....
.....
.....
.....



ISBN 2-8318-6282-5



9 782831 862828

ICS 29.160.30

Typeset and printed by the IEC Central Office
GENEVA, SWITZERLAND